## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

05-094086

(43) Date of publication of application: 16.04.1993

(51)Int.CI.

G03G 15/08 G03G 15/01

(21)Application number: 04-082194

(71)Applicant: CANON INC

(22)Date of filing:

03.04.1992

(72)Inventor: INOMATA MITSUGI

(30)Priority

Priority number: 03108346

Priority date: 15.04.1991

Priority country: JP

03133352

10.05.1991

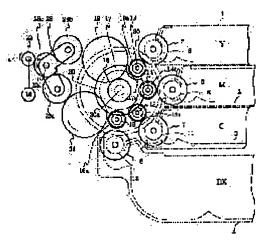
JP

### (54) IMAGE FORMING DEVICE

### (57)Abstract:

PURPOSE: To miniaturize a device and to reduce manufacturing cost by providing a driving means which enables the driving and transmission to a developing means selected among plural developing means by the rotation in one direction and drives a developing means selected by the rotation in an opposite direction.

CONSTITUTION: The device is provided with a driving motor M, plural developing units 1-4 selectively driven by the motor, and a switching cam mechanism 17 which actuates the prescribed developing unit. A transmission mechanism which transmits only the unidirectional rotation is provided between the motor M and the switching cam mechanism 17. Also, a transmission mechanism which transmits only the opposite-directional rotation is provided between the motor M and the selected developing unit. By means of the simple constitution, the switching and driving of the plural developing units 1-4 can be achieved at a low cost and, in addition, by the use of the single motor M. Thus, the selection of the developing units 1-4 and the action can be securely controlled by the simple mechanical means without the use of an expensive member such as an electromagnetic cluth.



#### LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

02.04.1999

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted

registration]

(19)日本国特許庁(JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出類公開香号

## 特開平5-94086

(43)公開日 平成5年(1993)4月16日

(51) Int.CL5

庁内整選番号 識別記号

FI

技術表示管所

G03G 15/08

7810-2H

15/01

113 Z 7818-2H

審査請求 未請求 請求項の数36(全 15 頁)

(21)出題登号

特類平4-82194

(22)出期日

平成4年(1992)4月3日

(31)優先権主張番号 特顯平3-108348

(32)優先日

平3(1991)4月15日

(33)優先権主張国

日本(JP)

(31) 優先権主張番号 特顯平3-133352

(32)優先日

平3(1991)5月10日

(33)優先権主張国

日本 (JP)

(71)出願人 000001007

キヤノン株式会社

泉京都大田区下丸子3丁目30番2号

(72)発明者 階段 頁

東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノ

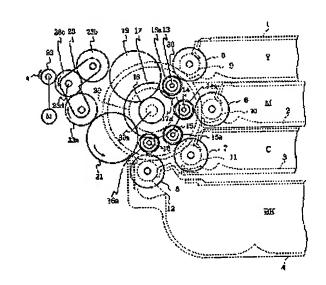
ン株式会社内

(74)代理人 弁理士 丸島 鐵一

### (54)【発明の名称】 画線形成装置

### (57)【要約】

複数個の現像手段から特定の現像手段を確実 【目的】 に選択駆動すること。現像手段の駆動を判別すること。 【構成】 記録媒体に画像を形成する画像形成装置にお いて、像担待体と、前記像担待体に作用して現像を行う 複数個の現像手段と、一方向への回転によって前記複数 個の現像手段のうち選択した現像手段への駆動伝達を可 能状態とし、前記一方向とは反対の反対方向への回転に よって前記選択した現像手段を駆動する駆動手段と、を 有することを特徴とする画像形成装置である。また、駆 動伝達経路の接続不良を判別する判別手段を有すること を特徴とする画像形成装置である。



特開平5−94086

#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 記録媒体に画像を形成する画像形成装置 において、

像担持体と、

前記像担待体に作用して現像を行う複数個の現像手段

一方向への回転によって前記復数個の現像手段のうち選 択した現像手段への駆動伝達を可能状態とし、前記一方 向とは反対の反対方向への回転によって前記選択した現 像手段を駆動する駆動手段と、を有することを特徴とす。10 る画像形成装置。

【請求項2】 前記複数個の現像手段は互いに現像色が 量なることを特徴とする語求項1に記載の画像形成装 置。

【請求項3】 前記複数個の現像手段の現像色はイエロ 一、マゼンタ、シアン及びブラックであることを特徴と する請求項1に記載の画像形成装置。

【請求項4】 前記駆動手段はステッピングモータを有 することを特徴とする請求項1に記載の画像形成装置。

【請求項5】 前記駆動手段は、選択した現像手段側の 20 ギャと本体側のギャとを接続するカムを有することを特 徴とする請求項1に記載の画像形成装置。

【請求項6】 前記駆動手段はモータと、前記モータの 回転方向によって現像手段選択側又は現像手段駆動側の いずれかに揺動係合するギヤと、を有することを特徴と する請求項1に記載の画像形成装置。

【詰求項7】 前記像担持体は電子写真感光体であっ て、前記電子写真感光体と前記現像手段とはプロセスカ ートリッジとして、一体的に画像形成装置本体に対して 者脱可能であることを特徴とする請求項1に記載の画像 30 形成装置。

【請求項8】 前記プロセスカートリッジは、前記電子 写真感光体に作用する帯電手段とクリーニング手段のう ち少なくとも一方をさらに有することを特徴とする請求 項?に記載の画像形成装置。

【請求項9】 前記現像手段は現像剤を現像位置へ搬送 する現像スリーブを有しており、前記現像スリーブは本 体側の駆動源からの駆動力を受けて回転することを特徴 とする請求項1に記載の画像形成装置。

【請求項10】 前記像担持体と前記複数個の現像手段 40 のうちイエロー、マゼンタ、シアン色の現像手段とがプ ロセスカートリッジとして一体的に画像形成装置本体に 対して者脱可能であることを特徴とする請求項1に記載 の画像形成装置。

【詩米宿)) 1 到紅蜡性沙高海火亚战者 2 高华亚品性

2

前記駆動源からの駆動力を伝達するために、前記複数個 の現像手段のうち選択した現像手段と前記駆動源との駆 動伝達経路を接続する切替手段と、

を有し、

前記駆動源の駆動力によって前記切替手段の駆動と、前 記現像手段の駆動とを行うことを特徴とする画像形成装

【請求項12】 前記複数個の現像手段は互いに現像色 が異なることを特徴とする請求項11に記載の画像形成 装置。

【請求項13】 前記複數個の現像手段の現像色はイエ ロー、マゼンタ、シアン及びブラックであることを特徴 とする請求項11に記載の画像形成装置。

【請求項】4】 前記切替手段はステッピングモータを 有することを特徴とする請求項11に記載の画像形成装 置。

【請求項15】 前記切替手段は、選択した現像手段側 のギャと本体側のギャとを接続するカムを有することを 特徴とする請求項11に記載の画像形成装置。

【請求項16】 前記像組持体は電子写真感光体であっ て、前記電子写真感光体と前記現像手段とはプロセスカ ートリッジとして一体的に画像形成装置本体に対して者 脱可能であるととを特徴とする請求項11に記載の画像 形成装置。

【請求項17】 前記プロセスカートリッジは、前記電 子写真感光体に作用する帯電手段とクリーニング手段の うち少なくとも一方をさらに有することを特徴とする請 求項16に記載の画像形成装置。

【請求項18】 前記現像手段は現像剤を現像位置へ鍛 送する現像スリーブを有しており、前記現像スリーブは 本体側の駆動源からの駆動力を受けて回転することを特 徴とする請求項11に記載の画像形成装置。

【請求項19】 前記像担持体と前記複数個の現像手段 のうちイエロー。マゼンタ、シアン色の現像手段とがプ ロセスカートリッジとして一体的に画像形成装置本体に 対して者脱可能であることを特徴とする請求項11に記 載の画像形成装置。

【請求項20】 像担待体に対向して配置され、選択的 に作動される複数個の現像器を備えた画像形成装置にお いて、駆動源と各現像器の間にあって特定の現像器を作 動可能状態に持ちきたす切替手段と、駆動源の一方向へ の回転に従動して前記切響手段を介して作動する現像器 を遵釈し、反対方向への回転に従動して該現像器を作動 させる伝達手段とをそなえてなる画像形成装置。

「趙光度の」」 舞台和数手型水栓や小珥の足のでんぽ

(3)

動源に接続するカムであり、前記伝達手段が、駆動源の 回転方向によって現像器選択側又は現像器駆動側のいず れかに回転を伝達するワンウエイクラッチをそなえた一 対のギャであることを特徴とする請求項20に記載の画 像形成装置。

【請求項23】 記録媒体に画像を形成する画像形成装 穏において、

像担持体と、

前記像担持体に作用して現像を行う複数個の現像手段 と.

駆動源と、

前記複数個の現像手段のうち選択した現像手段と前記駆 動源との駆動伝達経路を接続する切替手段と、

前記選択した現像手段と前記駆動源との駆動伝達経路の 接続不良を判別する判別手段と、を有することを特徴と する画像形成装置。

【請求項24】 前記判別手段は、現像スリーブ駆動セ ンサにより、直接前記現像スリーブの回転の有無を検出 するととによって、接続不良を判別することを特徴とす る請求項23に記載の画像形成装置。

【請求項25】 前記判別手段は、切替部材センサによ り、前記切替手段の切替部材が正しい位置に切り替える れていないことを検出することによって、接続不良を判 則することを特徴とする請求項23に記載の画像形成裝 置。

【請求項26】 前記判別手段は、現像スリーブ駆動モ ータの電流を検出することによって、接続不良を判別す るととを特徴とする請求項23に記載の画像形成装置。

【請求項27】 前記判別手段は、現像バイアス電流を 検出することによって、接続不良を判別することを特徴 30 とする請求項23に記載の画像形成装置。

【請求項28】 前記像組持体は電子写真感光体であっ て、前記電子写真感光体と前記現像手段とはプロセスカ ートリッジとして一体的に画像形成装置本体に対して着 脱可能であることを特徴とする請求項23に記載の画像 形成装置。

【請求項29】 前記プロセスカートリッジは、前記簿 子写真感光体に作用する帯電手段とクリーニング手段の うち少なくとも一方をさらに有することを特徴とする請 永頃28に記載の画像形成装置。

【請求項30】 前記現像手段は現像剤を現像位置へ鍛 送する現像スリーブを有しており、前記現像スリーブは 本体側の駆動源からの駆動力を受けて回転することを特 徴とする請求項23に記載の画像形成装置。

段を有し、画像形成装置本体に対して着脱自在に配設さ れるプロセスカートリッジを備えると共に、該プロセス カートリッジ内の現像手段への駆動力の伝達の切り替え により、現像を行う現像手段が機械的に切り替えられる 駆動力伝達切響手段を備えた多色画像形成装置におい て、駆動力伝達切替手段による現像手段の被駆動部材の 駆動、非駆動を検知する検知手段を設けたことを特徴と

する多色画像形成装置。 【請求項33】 前記検知手段が駆動力伝達切替手段の

10 現像手段毎に設けられた動力伝達部科の動作、又は現像 手段の被駆動部村の動作を介して、現像手段の被駆動部 材の駆動、非駆動を検出することを特徴とする語求項3 2に記載の画像形成装置。

【請求項34】 前記検知手段が駆動方伝達切替手段の 現像手段駆動モータの負荷電流値の変化を介して、現像 手段の彼駆動部材の駆動。非駆動を検知することを特徴 とする請求項34に記載の画像形成装置。

【請求項35】 前記検知手段が像担持体と現像手段の 現像創担持体間の電流値の変化を介して、現像手段の紋 20 駆動部材の駆動、非駆動を検知することを特徴とする請 求項34に記載の画像形成装置。

【請求項36】 前記検知手段からの信号を受け、現像 手段の被駆動部材が非駆動の場合、転写材の鐵出、警報 表示。現像手段の切り替えの再動作。又は転写材の排出 及び再画像形成を行わせる副御手段を設けたことを特徴 とする請求項32・33・34・35に記載の画像形成 装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、記録媒体に画像を形成 する画像形成装置に関する。

【①①02】ここで画像形成装置としては、例えば電子 写真複写機、レーザービームプリンタ(LBP)、ファ クシミリ装置。及びワードプロセッサー等が含まれる。 [0003]

【従来の技術】通常色彩を異にする各色トナーを収納し た複数個の現像器を、定行する像担持体近傍に配置し て、これらを順次作動させてカラートナー像を形成する よろな画像形成装置においては、現像器ごとに電磁クラ 46 ッチを装備して、これらグラッチのオン、オフによって 各現像器を遂次作動させるように構成したものが考える れている。

[0004]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、このよ 短*枪长来"*"沙。 IB 幽思 光 1 /2 卷70 发音 ... 类水水等 1

【①①①5】また、電腦クラッチは比較的大きな部品であって、この電腦クラッチを設置するためにより大きな

設置空間が必要になるという問題が有る。 【0006】一方従来技術においては、現像器は装置内 部に設けられているために、選択した現像器が正しく駆 動しているか否かを操作者が判別することは難しかっ

【①①①7】そとで万一画像不良が発生した場合に、緑作者はその原因が現像器の駆動不良によるものであるのか否かを判別することは難しかった。

【①①①8】すなわち従来技術においては、ギヤやカム等から構成される機械的な駆動力伝達切替手段では、シフトギヤをカム部材等を介して解除位置と噛合位置に移動させる必要があるが、カム部材のカム溝と所望のシフトギヤの位置がずれれば、このシフトギヤは噛合位置に移動できないこととなり、所望の現像器により感光ドラム上の潜像をトナー像として顕像化することができないこととなる。この場合、作業者は出力された転写材を見て、該転写材上に所定色のトナー像の転写が抜けおちていることを知ることとなり、再び始めから画像形成作業20をやり直さなければならなくなって、作業能率が非常に無いといった不都合があった。

【()()()()()) 本発明の目的は、装置を小型化し得る画像 形成装置を提供することにある。

【① ① 】 ① 】本発明の他の目的は、製造コストを低減し得る画像形成装置を提供することにある。

【①①11】本発明の他の目的は、従来にも増して小さな設置スペースでもって、複数の現像手段のうちから選択した現像手段に駆動を伝達することのできる構成を有した画像形成装置を提供することにある。

【①①12】本発明の他の目的は、同一の駆動源でもって、複数の現像手段のうちから選択した現像手段と、前記駆動源との駆動伝達経路の接続及び選択した現像手段の駆動を行うことのできる画像形成装置を提供することにある。

【①①13】本発明の他の目的は、遵釈した現像手段に 駆動不良が発生した場合に、駆動不良を判別することの できる画像形成装置を提供することにある。

【①①14】本発明の他の目的は、像担待体と複数個の 現像手段とを一体的にカートリッジ化して、このカート リッジを画像形成装置本体に対して着脱可能とするプロ セスカートリッジを装着可能な画像形成装置を提供する ことにある。

()()()()() 本発明の他の目的は、像担待体に対向して 平気され、認知的に必要する海海の海海県本様で大学 置を提供することにある。

【①①16】本発明の他の目的は、プロセスカートリッシ内の複数の現像手段の内から、所望の現像手段を選択し、該現像手段により所定色の画像を形成しようとする場合。所望の現像手段に装置本体側から駆動力を伝達し、とのことによって現像手段を機械的に選択する駆動力伝達切替手段を備えた多色画像形成装置を提供することにある。

б

[00]7]本発明の他の目的は、機械的な駆動力伝達 19 切替手段により複数の現像手段から所望の現像手段を選 択駆動させる場合でも、この現像手段の駆動、非駆動が 直ちに把握できる多色画像形成装置を提供することにあ る。

[0018]

【実施例】以下、本発明について好適な実施例を用いて 説明を行う。

[0019]なお、次に説明する実施例は、駆動モータと、これによって選択的に駆動される複数の現像器と、所定の現像器を作動させる切替カム機構とを備え、一方向回転のみを伝達する伝達機構を前記モータと前記切替カム機構の間に、反対方向の回転のみを伝達可能な伝達機構をモータと選択された現像器の間に設けることによって、簡単な構成により低コストで、しかも1つのモータによって複数個の現像器の切り替え駆動を可能といる。本実施例によれば、電磁クラッチなどの高価な部材を使用することなく、簡単な機械の手段によって確実に現像器の選択、その作動を制御することが可能である。すなわち1つのモータによって現像器の選択、選択した現像器の駆動及び像組持体(例えば感の光体ドラム等)の駆動を行うことができる。

【① 020】さて図1は、本発明の好適な実施例の構成を示す要部の側面図である(なお本実施例を理解し易くするために、現像器及び像組持体は2点鎖線で示す)。 【① 021】図示の装置では4個の現像器1・2・3・4が配設してあり、それぞれシアン(C)、マゼンタ(M)、イエロー(Y)及び具色(Bk)のトナーを収納している。通常、一回の現像時にはこのうちの1つの現像器が像担持体表面30に形成した各色に反応する潜像に、該現像器に配設された現像ローラ(符号9.10.11、12のうちの1つ)によってトナーが供給さ

0.11、12のうちの1つ)によってトケーが供給されてトナー像が形成される。なお潜像形成手段については後述する。

【0022】次に図1、図2及び図3を用いて、現像器の切替えについて説明する。なお図2及び図3は、図1

7

台する。

【0024】との場合、モータM(例えばステッピングモータ等)によって駆動されるギヤ22が矢印a方向(図1)に回勤すると、これによってベルクランク状の支持部材23に支持された切替ギヤ23aが図1に示すような位置をとり、駆動力はギヤ22、ギヤ23c、切替ギヤ23a、ギヤ21、ギヤ20、ギヤ13a、ギヤ5を介して現像ローラ9を回動して像组持体30(30aは回転軸)上に形成された潜像にトナーを供給することになる。

【10025】とこで支持部村23について説明する。この支持部村23はベルクランク状であって、中央にギヤ23c、両先端にギヤ23a・23bが設けられている。そしてギヤ23cと同軸の軸23dを中心にしてギヤ23aとギヤ23bが互いに上下する。そこでギヤ21とギヤ23aあるいはギヤ19とギヤ23bのいずれか一方が噛合状態となる。

【0026】さてギヤ21とギヤ23とが噛台状態にある際。他の現像器2・3・4の現像ローラ10・11・12と同軸のギヤ6・7・8は、カム17によってそれ 20 ぞれの円銭状部14~16が押圧されて降下している。そこでギヤ20とギヤ6~8の接続が断たれて、各現像ローラ10・11・12は回動しない。

【①①27】なお、他の円能状部14~16がカム17の切欠17aに嵌入した場合にも上記と同様、切欠17aに嵌入したギャ14a~16aから駆動を受ける特定の1個の現像ローラのみが回動し、その他の3つの現像ローラは停止している。

【① 028】さて本実施例では、制御部100(後述する)からの信号を受けてモータ州が道回転をすると、ギ 30 ヤ22は図1に示す矢印aと反対方向に回動を始める。これによって支持部材23が回動変位して、ギヤ21とギヤ23aとの噛合状態が解除されて、ギヤ19とギヤ23bとが噛合状態となる。そこでギヤ19がギヤ18を介してカム17を回動させて、該カムの切欠17aが制御部100からの信号に応じたいずれかの円能状部に選択的に係合する。

【0029】とのようにして構成してあるから、副御部100からの信号によって、モータMの所定方向回転によってカム17、円錐状部13~16を備えた中間ギヤ13a~16aを介して特定の現像ローラのみを作動可能位置に持ちきたし、すなわちギヤ20と選択したギヤ14a~16aのいずれかとを噛合状態にして、選択した現像ローラ(9~12)とモータMとの駆動任達経路大学はオスプロエースの収入の取動任達経路大学はオスプロエースの収入の取り

100からの信号がフルカラー画像を形成することを指示している場合には、前述操作を4回くり返し行うことによって順次現像ローラ9~12が回転して、ブルカラー画像を形成する。また例えば制御部100からの信号が単色画像の形成を指示している場合には、選択した色の現像のみを駆動する。

[0031]次に図4を用いて、本発明の他の実施機様を説明する。なお、前記実施例装置と対応する部分には同一の符号を付して示してあり、それらについての説明10 は援用する。

【0032】図示の装置においては、モータギヤ22と 切替系のギヤ19との間、および駆動系のギヤ21との間に、それぞれワンウエイクラッチ24a・25aを配設したギヤ24・25を配設する。それとともに、回転自在の軸28・29と、これらの軸と一体に回転するギヤ26・27を配設し、これらのギヤ26・27を配設し、これらのギヤ26・27を配記し、これらのギヤ26・27を前記ギヤ19・20と噛合させてある。さらに、ギヤ24・25の軸28・29への駆動力伝達可能の回転方向を逆にしてある。

(9) 【()()(3/3] とのように構成することによって、モータ Mの一方向の回転時には、カム17によって現像器を選択し、他方向の回転時には、現像(現像ローラの駆動・ 像但持体の駆動)を実行することが可能である。

[0034]以上説明したように、本実施例によるときは、複数個の現像器を選択的に作動させるようにしたものであって、単一のモータの正逆回転と、これらの回転の一方を現像器の選択に、他方の回転を選択した現像器及び像但待体の駆動に、極めて簡単な機械的構成によって確実に切換が可能であり、この種の装置のコストダウンに顕著な効果がある。

【① ① 3 5 】さらに他の実施例を図6 ~図 1 1 を用いて 説明する。

【10036】次に説明する実施例は、現像手段の駆動不良を検知することのできるものである。なお次に説明する現像手段の駆動不良を検知する構成は、前述した各実施例にも適用できるものである。

【0037】なお次に説明する実施例は、像但持体である感光体ドラムの周りに複数の現像器を一体的に設けてカートリッジ化して、このカートリッジごと画像形成装置本体内に取り外し自在に装着される多色画像の形成可能なプロセスカートリッジを用いたものである。

【0038】まず、かかるプロセスカートリッジの一例 を図6を用いて説明する。なお本実施例の内容を理解し 易くするために、カートリッジは点線で示す。

100901 ペロヤッヤードリッジ100年に冷粛東任

3のドラム韓103aの一端には該感光体ドラム103 (103 a はドラム回転軸) 自身を回転させるため、及 び現像器 1 0 4 (1 0 4 A・1 0 4 B・1 0 4 C・1 0 4 D) に回転力を伝えるためのドラムギャ110が固設 されている。それと共に、4つの現像器のうち所望の現 **| 微器 | () 4 を選択するためのカム部付 | 1 2 を有するカ** ムギャ111が回動自在に支持されている。そして、各 現像器104の現像剤但持体である現像スリーブ140 の軸端には被駆動部材である被駆動ギャ141が固定さ れている。なお142は塗布ローラであって、現像スリ ープ140にトナーを供給する機能と、スリープ140 **国面上の残留トナーを除去する機能と、を有する。** 

【①①40】さて、この核駆動ギヤ141とドラムギヤ 110との間には、該ドラムギヤ110の回転を選択的 に所望の現像器104の複駆動ギヤ141に伝えるシフ トギャ113が、各現像器104毎に設けられている (図6・図10・図11)。シフトギヤ113はカート リッジ枠体102aに設けられた支軸114に回勤自在 及びその軸方向に移動自在に支持されており、常時、バ ネ部村150を介して図10で示されるドラムギヤ11 ()と啮合する啮合位置Aに付勢されている。但し、他の 3つのシフトギヤ113は図11で示す如く、その突部 113aに係合するカム部村112によってカートリッ ジ枠体102a側に移動され、ドラムギヤ110と噛台 が解除される解除位置Bに位置決めされている。

【0041】なお、シフトギヤ113は支輔114に沿 って上下方向へ移動しても、鴬時現像器104の被駆動 ギャ141と噛合状態を維持している。

【① ① 4 2 】一方、慈麗本体側には現像器切替モータ! 20 該現像器切替モータ120のモータギヤ120 & に啮合する第1ギヤ121、該第1ギヤ121によって 回転され、プロセスカートリッジ102側のカムギヤ1 11に噛合する第2ギャ122が設けられている。また 前記ドラムギャー10に啮合する駆動ギャー23が設け **られている。** 

【0043】而して、プロセスカートリッジ102を装 置本体内に装着すると、第2ギャ122とカムギャ11 1が啮合すると共に、駆動ギヤ123とドラムギヤ11 ()とが暗合して、このプロセスカートリッジ102は多 色画像の形成が可能な状態となる。そして、帯電ローラ 40 115によって帯電が行われた感光体ドラム103に筐 体102aに設けた露光開口102bから画像光しが露 光され画像情報に応じた潜像が形成される。そして、制 御部100からの信号に応じて、所望の色トナーを有す プ語体集)の A / M/2 / P / マロン四体照)の A A ) 大泥

112aに落し込む如く回転する。するとカム部村11 2とシフトギヤ113との係合状態が解かれる。そこで このシフトギヤ113は解除位置Bから噛合位置Aまで 上昇し、図10に示す如く、シフトギヤ113をドラム ギャ110に幽合させる。そこで、ドラムギャ110に より回転されるこのシフトギヤ113によって、イエロ 一現像器 1 () 4 Aの綾駆動ギヤ1 4 1 を介して現像スリ ープ140が回転される。そして感光体ドラム103の 回転により、このイエロー現像器104A側に移動して くる潜像をこのイエロー現像器104Aによってトナー 像として顕像化する。そして、かかるトナー像は転写帯 電器 180 (図15) を介して転写符 (記録媒体) 上に 転写される。以後同様な作業が繰り返され、マゼンタ、 シアン、ブラック現像器104B、104C、104D によるトナー像も同様にこの転写材上に多重転写され て、フルカラーの多色画像が形成される。

16

【①045】以上の様に現像器切替モータ120.第 1. 第2ギヤ121、122、駆動ギヤ123. カム部 材112を有するカムギヤ111、ドラムギヤ110、 シフトギヤ113等から構成される駆動力伝達切替構成 においては、シフトギヤ113の噛合位置A、解除位置 Bへの移動によって、所望の現像器104が選択的に回 転駆動されるようになっている。

【0046】さて次に、遊択した所望の現像手段に確実 に駆動力が伝達されたか否かを検出する実施例について 説明する。すなわち、前途駆動力伝達切替手段による現 像手段の被駆動部材の駆動、非駆動を検出するようにし た実施例について説明する。

【0047】前途した通り、このシフトギヤ113はカ ム部村112により解除位置B(図11参照)に移動さ れ常時はドラムギャ110との嚙合が解除されている。 そしてカム部村 1 1 2 のカム海 1 0 2 a 内に落し込まれ たシフトギヤ113はバネ部材115により噛合位置A (図10参照) に移動され、ドラムギヤ110と嚙合す る。尚、シフトギヤ113は幡合位置A、解除位置Bの いずれの位置にあっても、現像器4の接駆動ギヤ141 に啮合した状態となっている。

【①①48】一方、装置本体101側には現像器切替モ ータ120、モータギヤ120a、第1、第2ギヤ12 1. 122及び駆動ギャ123が設けられている。そこ で駆動ギャ123にてドラムギヤ110を回転させると 共に、現像器切替モータ120がモータギヤ120a、 第1. 第2ギャ121、122、カムギャ111を介し てカム部材112を回転させる。そして該カム部村11 りかみと違う 1 りょおに匈知如う 4 ひあた か返知信息に

識できる。

を回転させる。

【①①49】さて本実施例では、前述した駆動力任達切 替手段によって所望の現像器104(104A~104 D) にドラムギヤ110の回転力が伝えられているか否 かを検知する検知機構を設けた。そして該検知機構を介 して、直ちに操作者が現像器104にドラムギヤ110 の回転力が伝えられているか否かが判別できるようにし た。

<u>11</u>

【0050】以下、この検知機構について図7・図8を 用いて説明する。

【0051】まず、反射部紂130がイエロー、マゼン タ現像器104A、104Bの被駆動ギヤ141.14 1間 及びシアン、ブラック現像器104C、104D の被駆動ギヤ141、141間であって、カートリッジ 本体枠体102a上に固設されている。そしてこの反射 部村130に光を照射してその反射光を検知する検知セ ンサー131が該反射部村130に対向して装置本体1 ○1側に設けられている。また、各核駆動ギヤ141に 固定され、この被駆動ギヤ141の回転とともに反射部 材130上を通過して、反射部材130への検知センサー20 ー131からの光を遮る遮蔽板132が設けられてい る。

【0052】そして、各現像器104に対する遮蔽板1 32の形状をすべて異ならせ、該遮蔽板132が反射部 材130上を通過する時間を異ならせている。これによ って、本実施例では、検知センサー131A・Bが反射 部村130A・Bからの受ける反射光の時間間隔を各現 **俊器ごとに異ならせ、このスリーブ検知センサー131** A・Bによってどの現像器 1 () 4 が遺紙駆動されている かまで検知できる。即ち、遮蔽板132は図7で示され 30 る如く、一方の被駆動ギヤ141には扇形のもの132 a.他方の被駆動ギヤ141には長方形のもの132り 等が取り付けられている。尚、イエロー、マゼンタ現像 器104A、104B用の遮蔽板132、132は一方 の反射部材130上を通過し、シアン、ブラック現像器 1040、1040用の進藏板132、132は他方の 反射部材130上を通過するようになっている。そこで 本実施例では、2つのスリーブ検知センサー131A・ Bによって、4つの現像器の駆動状態を判別することが できる。

【0053】而して、現像器切替モータ120が作動 し、第1、第2ギャ121、122、カムギャ111等 を介して、選択した現像器104のシフトギャ113が カム部材112のカム海112a内に落し込まれ、この シャレゼルトトゥ从じニノゼルトトゥルが同年された

制御部100に送られる。このことにより、検知センサ ー131からの信号によって、制御部100は選択した 現像器104の核駆動ギヤ141が正常に回転し、選択 した現像器104が選択駆動されたことを認識できる。 【0054】一方、例えば、カム部村112のカム海1 12aと選択した現像器104のシフトギヤ113の位 置関係が十分でなく、該シフトギヤ113がカム溝11 2 a 内に十分に落し込めない場合には、このシフトギヤ 113はドラムギヤ110によって回転されない。従っ 10 てこの現像器104の被駆動ギヤ141も回転されな い。このため、検知センサー131は反射部材130か ちの反射光を検知しつづけるか、または進蔽部村132 が反射部材130上にあれば、反射光を検知できないこ

ととなる。いずれにしても検知センサーが所定の間隔で

ON・OFFを繰り返さないこととなり、制御部100

は所望の現像器 10.4 が遺状駆動されていないことを認

12

【0055】すなわち、装置本体101側の制御部10 ()に検知センサー131からの信号を受け、選択した現 像器104が選択駆動されていない場合には、警報表示 をさせる。これによって操作者は選択した現像器が正常 に駆動していないことを判別できる。なお、警報表示を 行うととに合わせて、制御部100からの信号によって 画像形成中の転写材の装置本体101外への排出をさせ たり、再度の現像器4の選択駆動をさせたり、又は転写 材の排出後に再画像形成等を行わせたりすることとし て、その後の処理が迅速にできるようにしても良い。 【0056】以上の如く、機械的な駆動力伝達切替手段 により、複数の現像器104から所望の現像器104を 選択駆動する場合においても、現像器4の正常な選択駆 動がなされているか否かを検知するようにした。そのた

め、たとえ誤作動によって現像器4の選択駆動がなされ なくても、その後の措置を迅速にすることができ、作業 能率の向上を図ることができる。また、電磁クラッチ等 の貿気的な駆動力伝達切替手段を用いないですむため、 装置の小型化、低コスト化をも図ることができる。 【0057】次に、他の実施例を図9乃至図11を用い

て説明する。尚、前述実施例に係るものと同一機能を有 するものについては同一符号を付しその説明を接用す る。尚、本実施例では、黒現像器1040はプロセスカ

ートリッジ102に設けることなく、黒現像器104D は独自に装置本体に対して着脱できる例を示した。

【()()58] 本実施例ではシフトギャ113の移動を検 知することにより、所望の現像器 104 が選択駆動され もふ 不みとおなかさ とろひとも 一切と ショーレモルトリ

4 a を押圧する。またシフトギヤ113が解除位置Bに あれば、係合部村133がマイクロスイッチ134の検 知部134aから離間するようにした。なお係合部材1 33は中心に質道孔133aを有しており、支軸114 はこの貢通孔133内を移動する。

【10059】而して、駆動力伝達切替手段を介して所塑 の現像器104を選択する場合、カム部材112のカム 援112aに所望の現像器104のシフトギヤ113が 落し込まれ、該シフトギヤ113が解除位置Bから嚙合 位置人に移動すれば、このシフトギヤ113により現像 10 器104の被駆動ギヤ141を回転できる。そのため、 現像器104は選択駆動されたことになる。そしてこの 場合。マイクロスイッチ134の検知部134aはシフ トギャ113の係合部材133により御圧され、現像器 104の選択駆動がなされたことを検知する。また、シ フトギヤ113が解除位置Bから噛合位置Aに移動しな い場合、マイクロスイッチ134の倹知部134aとシ フトギャ113の係合部村133は鰹間したままなの で、マイクロスイッチ134は現像器104が選択駆動 されていないことを検知する。なお102りは開口であ 20 って、枠体1028に設けられており、係合部村133 はこの関口1020を貫通して検知部134aを押圧す

【0060】以上のマイクロスイッチ134からの信号 は装置本体側の制御部100に伝達され、該制御部10 ①によってその後前述実施例と同様な処理がなされる。 そのため、本実施例においても前述実施例と同様な効果 を得ることができる。

【10061】さらに、他の実施例を図12~図14を用 いて説明する。尚、前述実施例に係るものと同一機能を 30 有するものについては同一符号を付しその説明を援用す る。なお前述各実施例では、単一のモータでもって、現 像器の選択・駆動及び感光体ドラムの駆動を行う例を示 したが、次に説明する実施例では現像器の選択をモータ 120の駆動力で行い、現像器及び感光体ドラムの駆動 をモータM2の駆動力で行うものである。

【①①62】本実施例では電流検出器を設けて、駆動力 伝達切替手段の駆動ギヤ123を回転する駆動モータM 2の電流値をこの電流検出器160により検出し、その 電流値の大小によって所望の現像器104が選択駆動さ 40 れたが否かを検知するようにした。

【0063】即ち、駆動モータM2は駆動ギヤ123を 介してドラムギヤ110のみを回転させている時と、ド ラムギヤ110・ギヤ113・141を介して現像器1 の20 (あっぱ、 一く) 4 八 然まず 1回転 きみがり、2 味 しゃ

() 4 にセンサー等を設ける必要がないという利点を有し ている。

14

【①①64】尚、この電流検出器からの信号は装置本体 1側の制御部100に伝達され、この制御手段によって その後前述実施例と同様な処理がなされるため、本実施 例においても前述実施例と同様な効果を得ることができ

【0065】次に、本発明の他の実施例を図12~図1 4を用いて説明する。尚、前述実施例に係るものと同一 機能を有するものについては同一符号を付しその説明を 省略する。

【0066】本実施例でも電流検出器170を有し、感 光ドラム103と現像器104の現像スリーブ140間 に流れる電流の有無をこの電流検出器170によって検 出するものである。現像に際して感光ドラム104と所 竺の現像器104の現像スリーブ140間に電流が流れ れば、この電流検出器170により所望の現像器104 が選択駆動されたことを検知し、電流が流れなければ、 所望の現像器104が選択駆動されていないことを検出 するようにした。

【10067】即ち、現像器104内のトナーは所定の電 繭を有して現像スリーブ 140上に保持されており、現 **像時にこの現像スリーブ 140 に現像バイアスが印加さ** れることにより現像スリープ140上のトナーは感光ド ラム103側に移動する。そして、所定の電荷を有する トナーの移動により感光ドラム103と現像スリーブ1 4.)間に電流が流れることとなる。従って、所望の現像 器104が選択駆動され、現像スリーブ140等が回転 しておれば、該現像スリーブ140と感光ドラム103 間に電流が流れつづけていることとなり、この電流検出 器によって現像器104の選択駆動が検知できることと なる。

【0068】尚、この電流検出器からの信号は装置本体 1側の制御部100に伝達され、この制御部によってそ の後前述実施例に係るものと同一の処理がなされるた め、本実施例においても前述実施例と同様な効果を得る ことができる。

【0069】以上の説明で明らかな如く前述各実施例に よれば、駆動力伝達切替手段による現像手段の被駆動部 材の駆動、被駆動を検出手段によって検出することとし た。そのため、所望の現像手段が選択駆動されたか否か が直ちにわかるようになり、所望の現像手段が選択駆動 されない場合、操作者はその後の措置を直ちにとること ができ、作業の効率化を図ることができるようになる。

「AA7A1まも、 師構寺に法知禁手継承継続的かんの

トリッジを用いた場合について説明するが、本発明はプ ロセスカートリッジを用いた場合以外にも、例えば感光 ドラム及び個々の現像器を各々独自に装置本体に対して 者脱できる構成等であっても適用できることは勿論であ る。

【①①72】図15はフルカラー画像の形成が可能な画 俊形成装置としてのレーザービームプリンタの主要機器 の断面図を示している。

【0073】図中102は装置本体1 (101) 内に着 脱自在に配設されるプロセスカートリッジである。該プ 10 ロセスカートリッジ102の一側には転写材(後記録媒 体)を保持して回転する転写ドラム230が配設されて いる。このプロセスカートリッジ 1 0 2 の上方にはイエ ロー、マゼンタ、シアン、ブラックといった画像光しを プロセスカートリッジ102側に射出する光学ユニット 233が配設されている。また、転写ドラム230の給 紙側には転写材を該転写ドラム230側に供給する給送 カセット231が装着部241に取り外し可能に装着さ れている。また転写ドラム230の排紙側には転写の終 了した転写材を処理してそのトナー像を永久像として定 20 ステッピングモータを使用し、カウンタ201で所定ス 着させる定者ユニット232(232aは加熱ローラ、 232りは加圧ローラ〉が配設されている。

【①①74】次にフルカラー画像を形成する場合を例に とって説明する。

【0075】まずプロセスカートリッジ102を本体1 (101)側の鉄着手段240a・240b間に装着す る。そしてレバー240でを手前に引けば、カートリッ ジ102は上方へ押し上げられて、所定位置に装着が完 了する。そして操作部100からの信号を受けて次の各 動作が行われる。まず給送ローラ243が回転を始め て、給送ユニット231内から転写付(記録媒体)P (例えば、記録紙・OHPシート・布等) が送り出され る。一方、感光体ドラム30(103)上には、帯電口 ーラ115によって帯電が行われる。そして帯電が行わ れた感光体ドラム30(103)上に、光学ユニット2 33から画像情報に応じたレーザー光が照射されて、画 像情報に応じた潜像を形成する。その後イエロー現像器 104Aによってイエロー現像が行われる。一方転写材 Pは、レジストローラ244によってこの現像々と同期 をとって転写位置へ送り込まれる。そこで、転写帯電器 40 180の作用によって、感光体ドラム30(103)上 の現像々が転写材Pへ転写される。ここで転写材Pは、 転写ドラム230周面にグリッパ(図示せず)によって 保持されており、転写ドラム230の一回転ごとに、前 お腹を食出仕じニックの ノンカクト しにながられ

後に、転写材Pは緋出ローラ245によって緋出トレイ 242へ排出される。なお前述グリッパ及び分離爪の作 動は、各ャグリッパンレノイド206及び分離ソレノイ ド207によって行われる(図17)。

16

【0076】さて次に、本発明を適用した実施例の操作 手順及びブロック図について図16及び図17を用いて 説明する。

【①①77】まず操作手順について図16を用いて説明 する。

【0078】駆動する現像器の選択切替は、カム112 の停止位置を制御することにより行う。そのため、まず カムイニシャル動作により、カム112を特定のイニシ ャル位置にその位相がくるように制御する。すなわち、 現像器駆動/切替モータMをカム112が動作する方向 (本実施例では時計方向(CW方向)とする)に回転さ せ(ステップS1)、カムセンサの信号の切変わり(カ ムセンサ2()() OFF→ON) 時から、一定角度カム 112が回転した位置でカム (モータ)を停止する (ス テップS2・ステップS3)。ここではモータ120に テップ数をカウントすることでモータ120(カム11 2) の停止位置を制御する。

【①079】次に現像動作について説明する。

【①①80】現像動作は、まず第1色目の現像器(10 4A)のスリーブ141が駆動可能な位置にカム112 を回転、停止させる(ステップS4・S5)。 とのカム 112の停止位置はカムイニシャル位置と各現像器スリ ープ駆動可能位置間の角度及び各現像器スリーブ駆動可 能位置間の角度がROM202に記憶されており、CP 30 U203により副御される。

【0081】次いで、現像器駆動切替モータ120はス リーブ141が駆動される方向(本実施例では反時計方 向(CCW方向))に回転され(ステップS6). 俊担 特体103と選択されたスリーブ141間には現像バイ アスがED加される(ステップS7)。ここで本実能例で は、選択したスリーブ141が正しく駆動されているこ とをチェックする(スキップS8)。ここで選択したス リーブが正常に駆動されていることを検知する方法とし ては、前述各実施例で説明した通り、①各スリーブ駆動 センサにより、直接スリーブの回転の有無を検出する、 ◎各切替部材が正しく切り替えられていることを各切替 部材センサにより検出する方法、〇スリーブ駆動モータ の電流を検出して、スリーブ駆動による負荷に起因する 電流値の変化の有無を検知する方法。またはの現像バイ やっ要添え塩山)が、 っぱニイの同転が知同した要添給 17

ープ140が正常に駆動する際のセンサ131A・13 1 BのON・OFFの時間間隔が各現像器ごとに予じめ ROM202に記憶されている。制御部100は基セン サ131A・131BからのON・OFFの時間間隔を ROM202に記憶されている時間間隔と比較して、一 致しなければ駆動不良と判断する(例えば反射光を検知 し続ける場合及び所定タイミングで反射光を検知しない 場合に駆動不良と判断する)。

【0083】次に②の方法は、主として図10及び図1 1を用いて説明したものである。本実施例では各現像器 10 ごとに、切替部村センサ134A~134Dを設けた。 そして、前述した通りの構成によって駆動伝達切替手段 が正常に切り替えられている場合にのみ、センサ134 A~134DがONすることができる。そこで、センサ 134A~134DがONすることによって、副御部1 ① ①は〇Nしたセンサに対応した現像器が駆動可能状態 になったことを認識できる。

【① ○ 8 4 】次に〇の方法は、主として図12~図14 を用いて説明したものである。本実能例は、ROM20 2に予じめ記憶されている電流値とモータ電流検出回路 20 160によって領出した電流値とを比較して、感光体ド ラムのみが駆動して選択した現像スリーブが駆動してい ない不良駆動の場合と、両者がともに駆動している正常 駆動の場合とを訓御部100が判別できる。勿論感光体 ドラム及び現像スリーブがともに駆動していない不良躯 動の場合も検出できる。

【0085】次のOの方法も、主として図12~図14 を用いて説明したものである。本実施例は、ROM20 2に予じめ記憶されている電流値と現像バイアス電流検 出回路170によって検出した電流値とを比較して、選 30 択した現像スリーブが正常に駆動しているか否かを制御 部100が判別できる。

【①086】前途のいずれかの方法によって判別した結 早. 現像スリーブが正しく駆動していれば現像プロセス を続行し(スキップS9)、現像終了後モータ120 (M2) を停止し、現像バイアスをOFFする(スキッ プS10)。そして必要現像色分前述プロセスを繰り返 す。次いで、必要現像色分の現像が終了した後、転写材 Pを排出トレイ242へ排出する(スキップS13)。 動していなければ、モータ120(M2)を停止し、現 像パイアスをOFFする(スキップSII)。その後、 表示しED204を点滅させて警告するとともに、ホス ト205ヘアラーム信号を送る(スキップS12)。 100001かね コモニベンンに二や仕座がと ナン

着後排出する(スキップS13)。

【0090】この後、ミスしたのと同じ画像形成を再度 最初から自動的に行っても良いし、次の指示待ちの状態 に移行しても良い。

18

【0091】次に、ブロック図について、図17を用い て説明する。

【0092】図中、100は装置全体の制御を行う制御 部である。この副御部100は、例えばマイクロプロセ ッサ等のCPU203を備え、このCPU203はRO M202に格納されている図16のフローチャートで示 された制御プログラムに従って各種信号制御信号を出力 し、A/D変換器を介して入力される入力信号を処理し たり、I/Oボートを介して各種信号を出力して記録等 の動作制御を行っている。RAM208はCPU203 のワークエリアとして使用されるとともに、各種データ の一時保存等を行う。なお前述制御部100には、例え ばコンピュータ。ワードプロセッサ等のポスト装置20 5から制御储報が送られる。また209はメインモータ で、転写材鍛送手段等を駆動する。なお本プロック図に は、便宜上前途各実施例を図示したものであって、実際 上これらを全て備えている必要はない。

【0093】さて本発明は、必ずしもプロセスカートリ ッジを用いる画像形成装置に適用されるとは限らない が、プロセスカートリッジを用いる場合には、前述実施 例に限定されずに、少なくとも像担持体と、複数個の現 像手段とを有すれば良いのであって、 像担待体に作用す るプロセス手段として例えば帯電手段、クリーニング手 段あるいはレンズ等の少なくとも1つをさらに一体に有 していても良い。

【①①94】また前述多色画像形成装置において、カラ 一画像を得る方式として、像担待体に対し潜像形成、現 像を行って形成した画像を記録材に転写する工程を復数 回繰り返すことによって記録材上に重ね合せた画像を形 成してカラー画像を得る方式を示したが、これに限ち ず、像担持体に対し潜像形成、現像を行って形成した画 像を中間転写体に転写する工程を複数回繰り返すことに よって中間転写体に重ね合せた画像を形成し、この画像 を記録材上に一括転写してカラー画像を形成する方式を 採用しても良いし、像担持体に対し潜像形成、現像を復 【① ①87】一方判別の結果、現像スリーブが正しく躯 40 数回繰り返し行って像担持体上で画像を重ね合せ、この 重ね合せた画像を記録材上に一括転写してカラー画像を 形成する方式を採用しても良い。

【0095】またさらに、多色画像を形成するというこ とは、所謂フルカラー画像を形成すること、及び複数の 

(11)

特開平5-94086

19

ことのできる画像形成装置を提供することができる。

【① ① 9 7 】さらに本発明によれば、操作者が装置の駆動不良を迅速に認識することのできる画像形成装置を提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施例を適用した現像器の駆動伝達切替え部分の側面図である。

【図2】本発明の実施例を適用した現像器の選択機構を 示す要部の側面図である。

【図3】本発明の実施例を適用した現像器の選択機構を 19 示す妄部の側面図である。

【図4】本発明の他の実施例を適用した現像器の駆動伝達切替え部分の側面図である。

【図5】駆動ギヤ列の側面図である。

【図6】 本発明の他の実施例に係る画像形成装置の感光 ドラム周りの駆動力伝達切替手段等を示す側面図であ る。

【図7】本発明の実施例に係る画像形成装置の現像器の 駆動、非駆動を検知する検知手段の上視図である。

【図8】図7のA-A矢視図である。

【図9】本発明の実施例に係る画像形成装置の側断面図 である。

【図10】本発明の他の実施例に係る画像形成装置の現像器の駆動、非駆動を検知する検知手段の側面図である。

【図11】図10に示す検知手段の側面図である。

【図12】本発明の他の実施例に係る画像形成装置の感光ドラム周りの駆動力伝達切替手段を示す側面図である。

【図13】本発明の他の実施例に係る画像形成装置のシ\*30

\*フトギャの作用を説明する側面図である。

【図 14】本発明の他の実施例に係る画像形成装置のシフトギャの作用を説明する側面図である。

【図 1 5 】本発明を適用可能な画像形成装置の側面図である。

【図16】本発明を適用した実施例のフローチャートである。

【図17】本発明を適用した実施例のブロック図である。

16 【符号の説明】

1 • 2 • 3 • 4 現像器

5 · 6 · 7 · 8 · 1 3 a · 20 · 21 · 22 · 23 a ·

23c · 24 · 25 · 26 · 27 # +

9・10・11・12 現像ローラ

13・14・15・16 円錐状部

17 カム

17a 切欠き

23 支持部村

24a · 25a ワンウエイクラッチ

26 3() 像担绮体

100 制御部

102 プロセスカートリッジ

104-104A-104B-104C-104D 現像器

105 クリーニング器

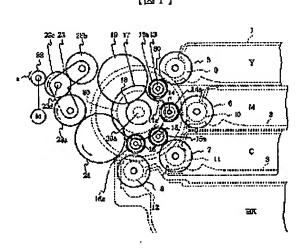
115 帯電ローラ

110 ドラムギヤ

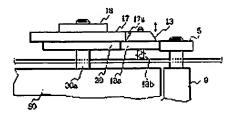
111 カムギヤ

14() 現像スリーブ

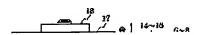
[図1]



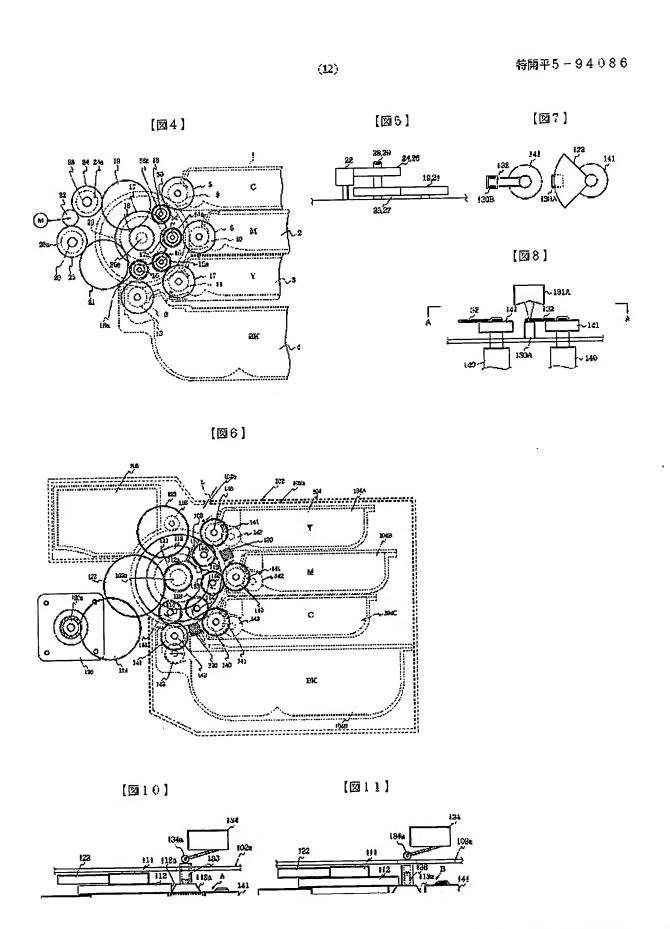
[図2]



[図3]



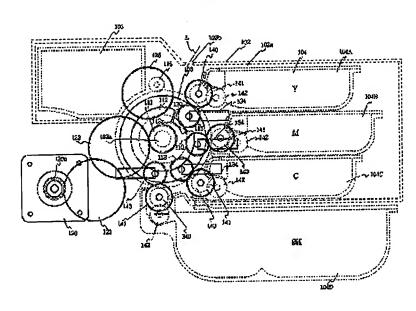
http://www4.ipdl.ncipi.go.jp/tjcontenttrns.ipdl?N0000=21&N0400=image/gif&N0401=/NSAPITMP/web... 2/20/2005



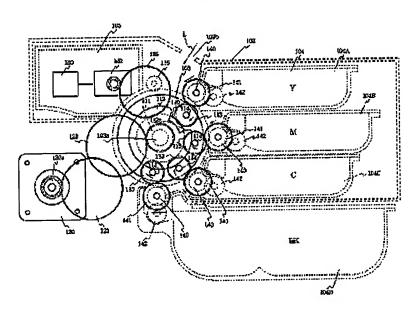
(13)

特開平5-94086

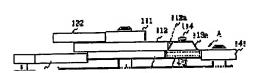




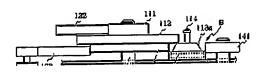
[図12]



[213]



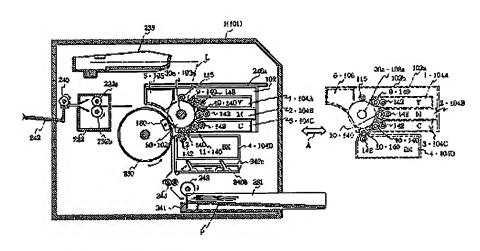
[214]



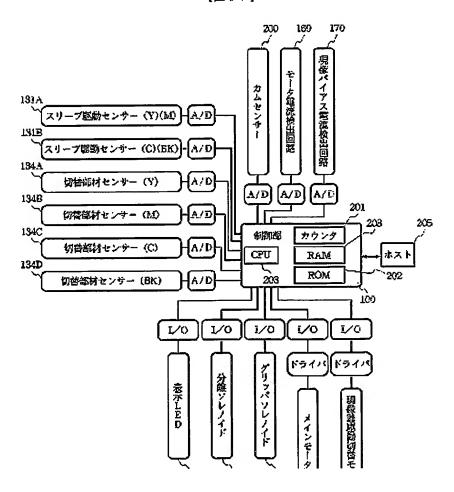
**(14)** 

特開平5-94086

[図15]



[217]



(15)

特開平5-94086

[図16]

